

97-2 大葉大學 完整版課綱

基本資訊			
課程名稱	機器人學	科目序號 / 代號	0750 / MAI4036
開課系所	機械與自動化工程學系	學制 / 班級	大學日間部4年5班
任課教師	陳照忠	專兼任別	專任
必選修 / 學分數	選修 / 3	畢業班 / 非畢業班	畢業班
上課時段 / 地點	(二)78 / H441 (四)8 / H441	授課語言別	中文

課程簡介

本課程為工業用機器人範疇之學科,其目標在於訓練學生成為機器人應用領域素質優秀之機械工程師.

課程大綱

1. Introduction
2. Spatial Descriptions and Transformations
3. Manipulator Kinematics
4. Inverse Manipulator Kinematics
5. Jacobians: Velocities and Static Forces
6. Manipulator Dynamics
7. Trajectory Generation
8. Manipulator-Mechanism Design

基本能力或先修課程

機構學,應用力學和工程數學相關課程.

課程與系所基本素養及核心能力之關連

成績稽核

教科書(尊重智慧財產權,請用正版教科書,勿非法影印他人著作)

書名	作者	譯者	出版社	出版年
----	----	----	-----	-----

無參考教科書

參考教材及專業期刊導讀(尊重智慧財產權,請用正版教科書,勿非法影印他人著作)

書名	作者	譯者	出版社	出版年
----	----	----	-----	-----

無參考教材及專業期刊導讀

上課進度		分配時數(%)				
週次	教學內容	講授	示範	習作	實驗	其他
1	Introduction	100	0	0	0	0
2	Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
3	Spatial Descriptions and Transformations	100	0	0	0	0
4	Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
5	Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
6	Inverse Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
7	Inverse Manipulator Kinematics	100	0	0	0	0
8	Jacobians: Velocities and Static Forces	100	0	0	0	0
9	Manipulator Dynamics	100	0	0	0	0
10	Trajectory Generation	100	0	0	0	0
11	Manipulator-Mechanism Design	100	0	0	0	0
12	Final Examination	0	0	100	0	0